

## Algorytm Fortune'a – dokumentacja

Struktury danych:

Klasa Point:

Klasa point reprezentuje punkt na płaszczyźnie dwuwymiarowej za pomocą współrzędnych  $x$  i  $y$ . Jednocześnie reprezentuje zdarzenia przechowywane w strukturze zdarzeń. Do tego celu potrzebne są pola:

- `orderingY` - reprezentujące współrzędną sortującą zdarzenia,
- `arc` – parabola, którą zaczyna dany punkt
- `edge` – krawędź wieloboku Voronoi najbliższej danego punktu.

Metody dostępne w tej klasie to:

- `__init__` - Metoda inicjalizująca punkt,
- `setOrdering` - Metoda ustawiająca współrzędną sortującą zdarzenia,
- `toPQ` - Metoda zwracająca krotkę używaną do przetrzymywania w strukturze zdarzeń,
- `__hash__` - Metoda haszująca,
- `__eq__` - Metoda sprawdzająca identyczność,
- `__repr__` - Metoda zwracająca napis składający się z współrzędnych punktu.

Klasa HalfEdge:

Klasa HalfEdge reprezentuje półprostą lub odcinek na płaszczyźnie. Zawiera dwa pola: `start`, `end` reprezentujące początek i koniec odcinka, jeśli jedno z tych pól jest puste to mamy do czynienia z półprostą. Dodatkowymi polami są `next` oraz `prev`, dzięki nim możliwe jest utworzenie podwójnie łączonej listy krawędzi.

Metody dostępne w tej klasie to:

- `__init__` - Metoda inicjalizująca (początek i koniec na tym etapie nie istnieją),
- `__hash__` - Metoda haszująca,
- `__eq__` - Metoda sprawdzająca identyczność,
- `__repr__` - Metoda zwracająca napis składający się z punktu początkowego i końcowego.

Klasa RBNode:

Klasa RBNode reprezentuje węzeł w drzewie czerwono – czarnym, jest elementem struktury stanu. Jest używana do przedstawienia paraboli. Zawiera pola potrzebne do funkcjonowania drzewa czerwono czarnego: ojciec, lewy, prawy syn oraz kolor (`parent`, `left`, `right`, `color`). Pola reprezentujące parabolę to:

- `point` – punkt, który inicjuje parabolę,
- `leftHalfEdge`, `rightHalfEdge` – półproste przecinające parabolę,
- `prev`, `next` – poprzednia oraz następna parabola,
- `triggeredBy` – zdarzenie kołowe, które było przyczyną powstania paraboli.

Struktura stanu:

Struktura stanu reprezentowana jest przez drzewo czerwono czarne, w klasie RBTre.

Klasa oferuje standardowe metody służące do używania drzewa czerwono czarnego, takie jak: sprawdzenie czy drzewo jest puste (isEmpty), ustawienie korzenia (createRoot), lewy obrót (left\_rotate), prawy obrót(right\_rotate), naprawę drzewa po dodaniu elementu (fix\_insert), zamianę węzłów miejscami (transplant), usunięcie węzła (delete), naprawę drzewa po usunięciu (delete\_fixup), znalezienie minimalnego węzła (minimum).

Metody specyficzne dla struktury stanu:

- getNodeAbove – metoda zwracająca parabolę nad danym punktem,
- insertBefore – metoda wstawiająca parabolę przed daną parabolą,
- insertAfter – metoda wstawiająca parabolę po danej paraboli,
- replace – metoda podmieniająca starą parabolę na nową (w tym samym miejscu w drzewie)

Struktura zdarzeń:

Struktura zdarzeń reprezentowana jest przez kolejkę priorytetową. Priorytet zdarzenia (punktu) jest definiowany przez pole orderingY.

Dodatkowe metody potrzebne do poprawnego działania algorytmu to:

- getIntersectionOfParabolas – zwracająca punkt przecięcia się paraboli powstałych z dwóch podanych punktów, na danej współrzędnej,
- getConvergencePoint – zwracająca środek okręgu oraz dolny punkt okręgu powstałego z trzech podanych punktów

Klasa Voronoi:

Klasa Voronoi przechowuje oraz wyznacza diagram Voronoi dla podanego zbioru punktów.

Pola zawierające się w tej klasie to:

- points – zbiór punktów wejściowych,
- events – struktura zdarzeń,
- beachLine – struktura stanu,
- notValidEvents – zbiór przetrzymujący nieprawidłowe zdarzenia kołowe,
- vertices – zbiór punktów powstałego diagramu Voronoi,
- listEdges – lista krawędzi diagramu Voronoi,
- lowerLeft – lewy dolny punkt obramowania,
- upperRight – prawy górny punkt obramowania.

Metody wyznaczające diagram Voronoi opierają się na algorytmie opisanym w książce Marka de Berga – „Computational Geometry Algorithms and Applications”.

Główną metodą w tej klasie jest metoda „solve”, która po wywołaniu generuje diagram Voronoi.

Główny podział metod to rozróżnienie na obsługujące zdarzenia kołowe oraz zdarzenia punktowe.

Zdarzenia punktowe obsługiwane są przez metodę `handleSiteEvent`, wywołuje ona metody podrzędne:

- `breakArc` – metoda dzieląca daną parabolę na trzy na danej współrzędnej,
- `addCircleEvent` – metoda dodająca zdarzenie kołowe powstałe z trzech parabol.

Zdarzenia kołowe obsługuje metoda `handleCircleEvent`, korzysta ona z następujących metod:

- `removeArc` – usuwa daną parabolę z struktury stanu,
  - `addEdge` – dodaje krawędź do listy krawędzi diagramu,
- `addCircleEvent` (opisana wyżej)

Metody pomocnicze:

- `findBounds` – metoda znajdujący punkty obramowania,
- `getIntersectionWithBox` – metoda znajdujący punkt przecięcia półprostej z obramowaniem,
- `endHalfEdges` – metoda kończąca wszystkie półproste (kończy w punkcie przecięcia z obramowaniem).

Wyniki działania algorytmu reprezentowane są w klasie Voronoi przez:

- pole `vertices` – zbiór wierzchołków diagramu,
- pole `listEdges` – lista krawędzi

Dodatkowo, dla każdego punktu ze zbioru wejściowego pole `edge` wskazuje na krawędź wieloboku otaczającego dany punkt, następnie dzięki polom `next` oraz `prev` krawędzi mamy dostęp do podwójnie łączonej listy krawędzi danego wieloboku.

## Wizualizacja

Wizualizacja przeprowadzona za pomocą narzędzia Jupyter Notebook.

Klasa Visualization:

Klasa Visualization zajmuje się zapisywaniem do scen poszczególnych etapów działania algorytmu. Zawiera pola i metody odpowiedzialne za rysowanie poszczególnych elementów

diagramu. Dla użytkownika najważniejszym polem jest pole *scenes*, zawierające wszystkie sceny wizualizacji.

Klasa *VoronoiVisualization* to klasa dziedzicząca z klasy *Voronoi*, nadpisuje część metod w celu dodania do nich funkcjonalności związanych z wizualizacją, nowa metoda to *addVisualization* dodająca obiekt klasy *Visualization*.

Aby poprawnie przeprowadzić wizualizację należy:

1. Zdefiniować zbiór obiektów klasy *Point* (set),
2. Stworzyć nowy obiekt klasy *VoronoiVisualization*, należy przekazać do konstruktora zbiór punktów oraz ustawić flagę *steps* na wartość *True*,
3. Stworzyć nowy obiekt klasy *Visualization*, do konstruktora przekazujemy wcześniej utworzony obiekt *Voronoi*,
4. Do obiektu *Voronoi* dodajemy wizualizację za pomocą metody *addVisualization*,
5. Wykonujemy metodę *solve*.
6. Definiujemy nowy obiekt klasy *Plot*, w konstruktorze przypisujemy do *scenes* pole *scenes* obiektu *Visualization*.
7. Na obiekcie *plot* wykonujemy metodę *draw*, z argumentem *False*

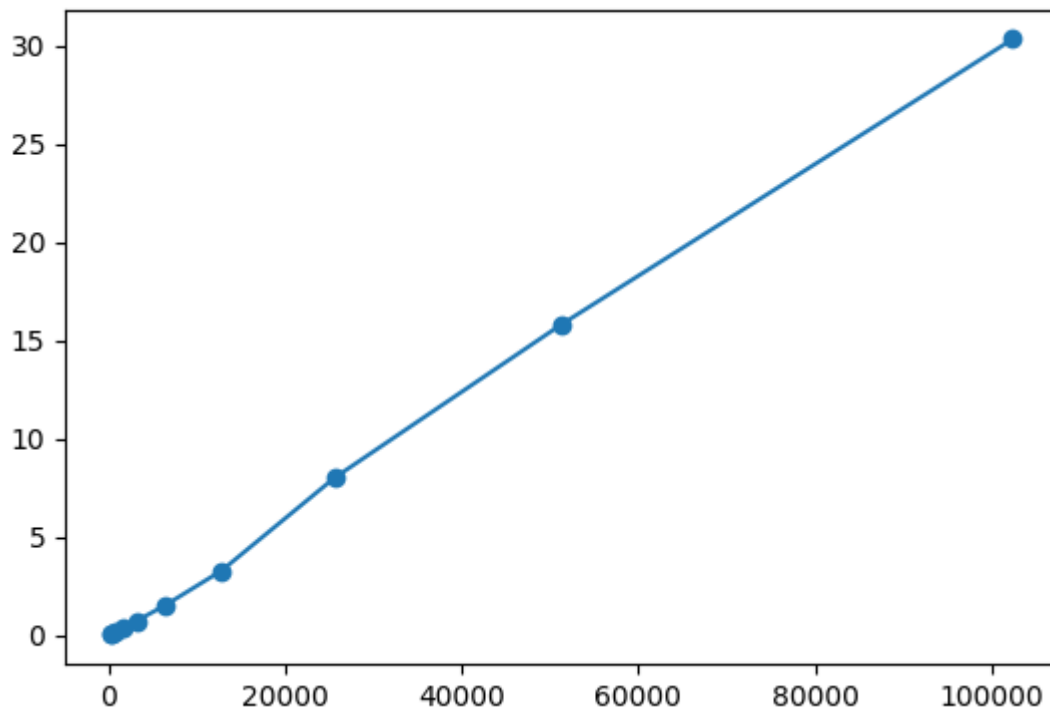
## Testy i wyniki

Algorytm działa poprawnie dla zbiorów danych większych od trzech punktów, jednocześnie nieposiadających punktów mających te same współrzędne *x* lub *y*.

Testy wydajnościowe zostały przeprowadzone na losowych zestawach danych, dla każdej ilości punktów zostały powtórzone osiem razy, aby uniknąć wpływu skrajnych przypadków na czas działania. Wyniki zostały przedstawione w Tabeli 1 oraz graficznie na Rysunku 1.

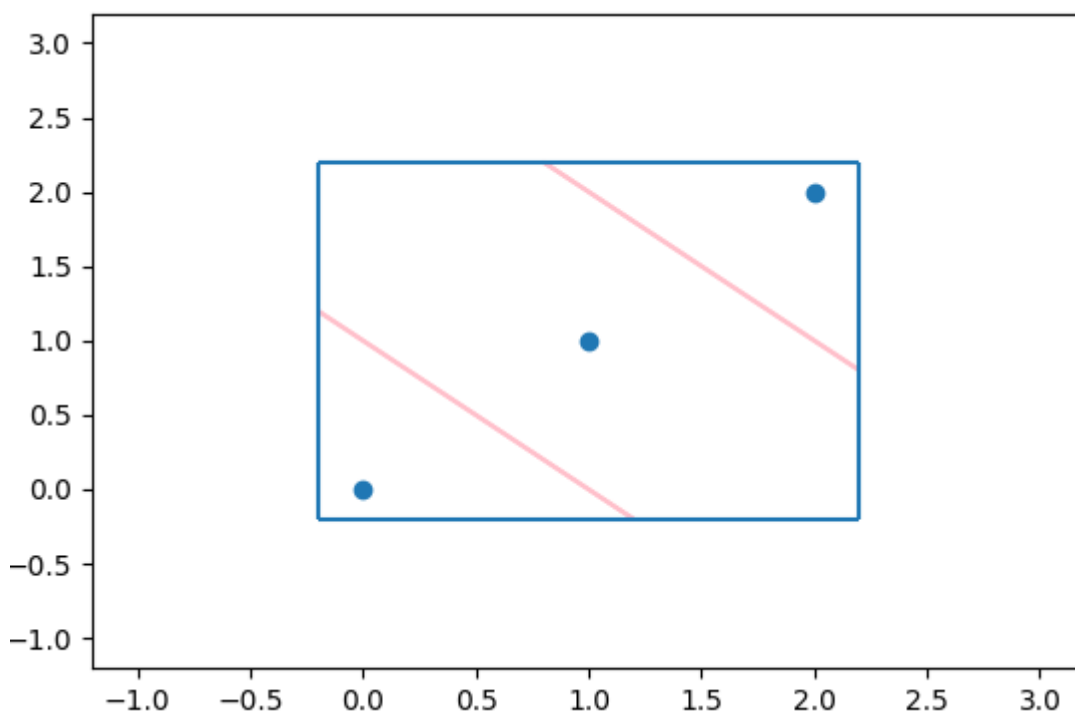
*Tabela 1 Zależność czasu wykonania od ilości punktów*

Liczba punktów	200	400	800	1600	3200	6400	12800	25600	51200	102400
Czas [s]	0.055	0.068	0.143	0.329	0.730	1.514	3.283	8.014	15.799	30.361

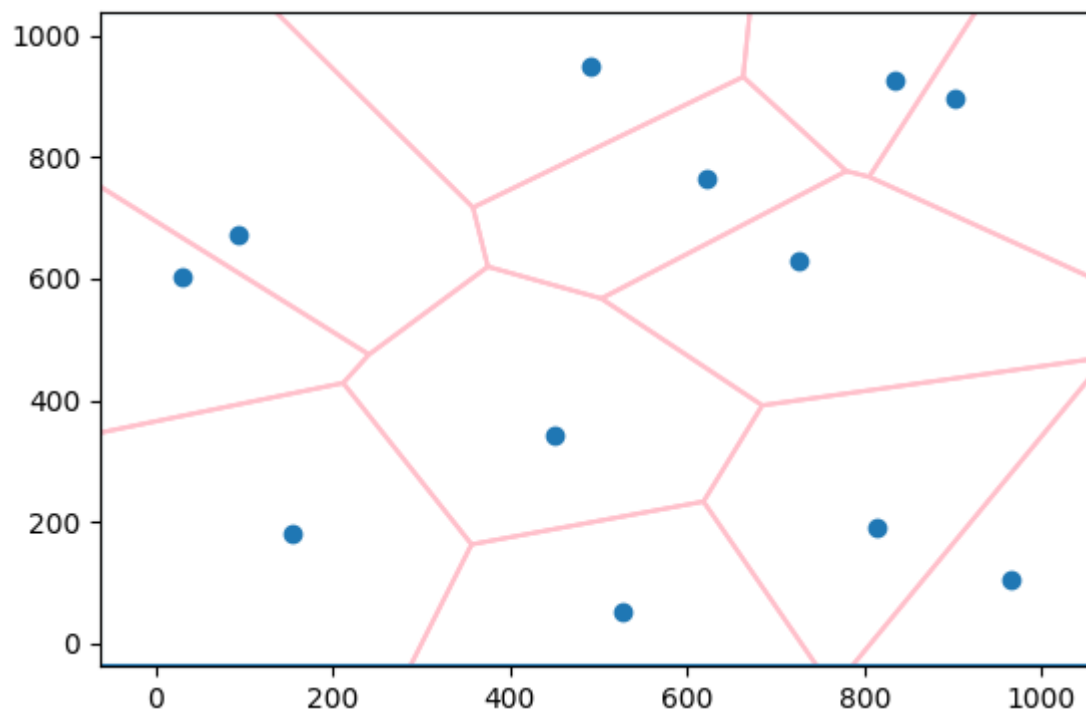


Rysunek 1 Wykres zależności czasu wykonania [s] (oś pionowa) od ilości punktów (os pozioma)

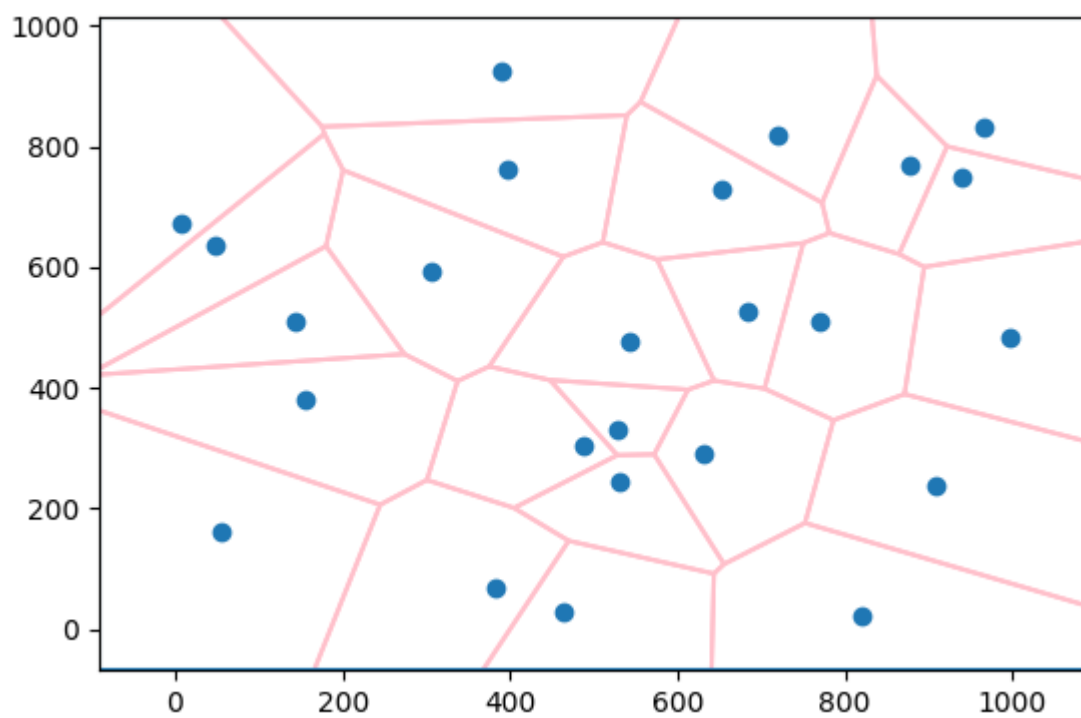
### Przykładowe wyniki działania



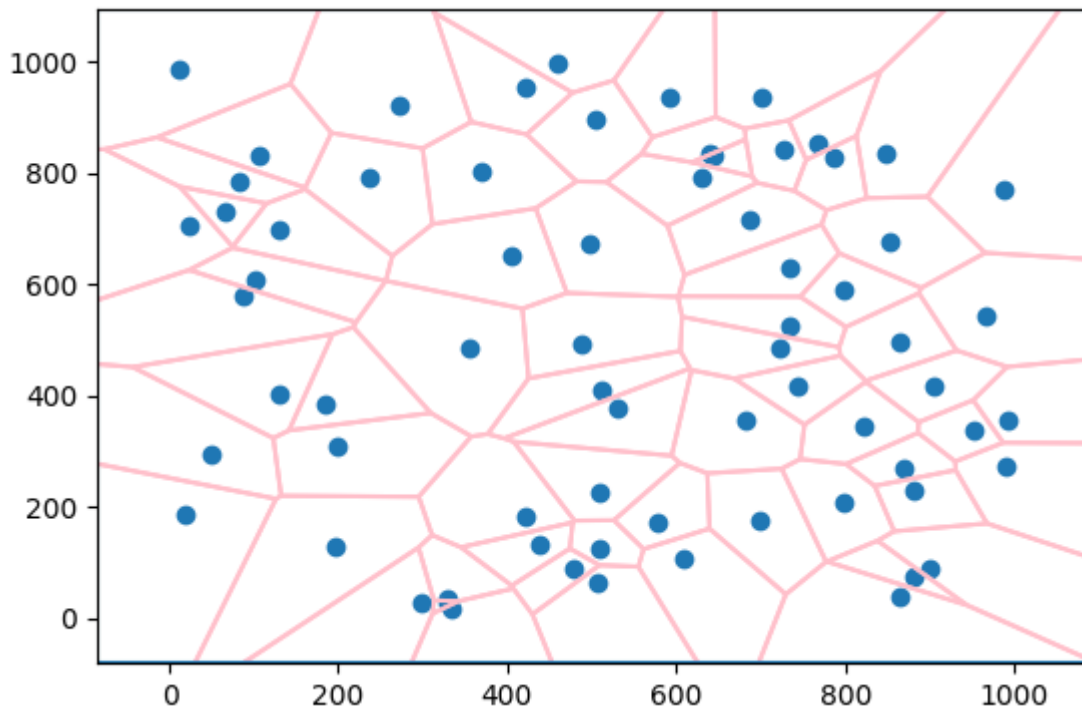
Rysunek 2 Zestaw 3 punktów leżących na prostej



Rysunek 3 Zestaw 8 losowych punktów



Rysunek 4 Zestaw 25 losowych punktów



Rysunek 5 Zestaw 70 losowych punktów

Opis algorytmu:

Algorytm Fortune'a opiera się na algorytmie zmiatania, działa w czasie  $O(n \log n)$ , oraz używa  $O(n)$  pamięci. Został zaprezentowany przez Stevena Fortunę (CZY TAK TO SIĘ PISZE WGL???) w 1986 roku.

Algorytm działa w sposób przedstawiony w książce Marka de Berga – „Computational Geometry Algorithms and Applications”.

Miotłą w algorytmie jest pozioma linia poruszająca się w kierunku pionowym, z góry na dół.

Struktura stanu nazywana jest *linią brzegową*. Składa się z łuków paraboli, z których każda jest wyznaczana przez konkretny punkt zbioru wejściowego.

Punkty powyżej miotły zostały dołączone już do diagramu Voronoi, natomiast punkty poniżej nie zostały jeszcze rozważone.

Reszta opisu na prezentacji.

Linki:

[Microsoft Word - cwiczenie.6b.diagramy voronoia.20090514 .doc \(multimedia.edu.pl\)](#)

<https://pvigier.github.io/2018/11/18/fortune-algorithm-details.html>

<https://math.stackexchange.com/questions/213658/get-the-equation-of-a-circle-when-given-3-points>

[Fortune's algorithm - Wikipedia](#)